

BUNDESREPUBLIK DEUTSCHLAND

DEUTSCHES

PATENT- UND

MARKENAMT

Gebrauchsmusterschrift

(1) DE 299 10 332 U 1



299 10 332.3 10. 6. 1999 26. 10. 2000

(17) Eintragungstag: (3) Bekanntmachung im Patentblatt:

30. 11. 2000

(5) Int. Cl.⁷:

H 02 K 21/22 H 02 K 7/14 B 29 C 47/38

B 29 C 45/48



(73) Inhaber:

Struckmeier GmbH Antriebstechnik, 65527 Niedernhausen, DE

(74) Vertreter:

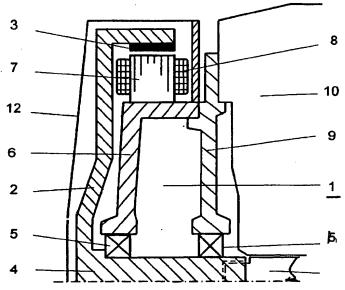
Ilberg, Roland, Dipl.-Ing.; Weißfloh, Ingo, Dipl.-Ing. (FH) Patentanwälte, 01474 Schönfeld-Weißig

(6) Recherchenergebnisse nach § 7 Abs. 2 GbmG:

198 07 738 A1 198 06 258 A1 DE DE 295 06 591 U1

(§) Elektrischer Antriebsmotor für Arbeitsmaschinen, insbesondere für Extruder oder Spritzgießmaschinen

Elektrischer Antriebsmotor für Arbeitsmaschinen, insbesondere Extruder oder Spritzgießmaschinen, dadurch gekennzeichnet, daß der Antriebsmotor aus einem elektrischen Antriebsmotor (1) besteht, der in seiner Achslänge um ein Vielfaches kleiner baut als im Durchmesser.





Anmelder: Struckmeier GmbH Antriebstechnik

Frankfurter Straße 22 65527 Niedernhausen/Ts

Erfinder: Dipl.-Ing. Dieter Struckmeier

Frankfurter Straße 22 65527 Niedernhausen/Ts

Vertreter: Sozietät ILBERG · WEIßFLOH Patentanwälte

Am Weißiger Bach 93 01747 Dresden-Weißig

itel: Elektrischer Antriebsmotor für Arbeitsma-

schinen, insbesondere Extruder oder Spritz-

gießmaschinen



Dresden-Weißig, den 10.06.1999



Titel

Elektrischer Antriebsmotor für Arbeitsmaschinen, insbesondere Extruder oder Spritzgießmaschinen

Beschreibung

Die vorliegende Erfindung bezieht sich auf einen elektrischen Antriebsmotor für Arbeitsmaschinen, insbesondere Extruder oder Spritzgießmaschinen zum Herstellen thermoplastischer Erzeugnisse.

Extruder und werden im allgemeinen zum Formen von thermoplastischen Kunststoffen zu Bändern, Rohren, Schläuchen, Stangen, Ummantelungen und anderen Profilen eingesetzt, wobei der Kunststoff durch eine Schneckenpresse zugeführt wird. Die in einem Zylinder angeordnete Extrusionsschnecke ist in Drehrichtung beweglich, um das Mischen, Kneten und Plastifizieren des Kunststoffes während der gleichzeitigen Erwärmung zu ermöglichen. Es versteht sich, daß aufgrund dieser Aufgaben die Extrusionsschnecke und damit die gesamte Arbeitsmaschine relativ lang baut. Für Spritzgießmaschinen zum Herstellen thermoplastischer Formteile ist die Extrusionsschnecke zusätzlich auch axial beweglich, um eine schnelle Einspritzung des thermoplastischen Materials über Extrusionsdüsen in ein angeschlossenes Formwerkzeug oder eine Form möglich zu machen.

In den letzten Jahren haben sich für den Drehantrieb der Extrusionsschnecke von Extrudern oder Spritzgießmaschinen mehr und mehr Elektromotoren durchgesetzt, welche auf die Extrusionsschnecke arbeiten. Durch die Anordnung des Werkzeugabschnittes, des Plastifizer- und Mischabschnittes, gegebenenfalles eines Zwischengetriebes und eines herkömmlich langbauenden Motors wird die gesamte Anlage sehr groß



und sperrig. Außerdem ist im Falle der Aufstellung eines Extruders auch noch Platz für das Endlos-Formprodukt auf der Seite der Extrusionsdüse zu schaffen. Weiteren Raumbedarf erfordert die elektonische Motor- bzw. Maschinensteuerung. Beispiele für derartig ausgebildete Spritzgußmaschinen zeigen die DE 195 40 695 Al und DE 196 03 012 C1.

Es ist auch schon bekannt, zwecks Verkürzung der Abeitsmaschine den elektrischen Motor parallel zur Extrusionsspindel anzuordnen, für gewöhnlich parallel zum hinteren Spindellager. Extrusionsspindel, Umlenkgetriebe und Motor bilden dann in diesem Bereich etwa ein "U". Ein Beispiel hierzu gibt die Anordnung nach DE 42 06 966 A1. Derartig angeordnet erschweren allerdings Motor und Umlenkgetriebe die Wartung der Maschine. Auch sind besondere Maßnahmen zum Abdecken des Umlenkgetriebes, wie Riementrieb, und die Befestigung zu treffen.

Der Erfindung liegt die Aufgabe zugrunde, einen Antriebsmotor der eingangs genannten Gattung zu entwickeln, der
weder eine große Raumlänge erfordert noch für Wartung und
Bedienung der Arbeitsmaschine hinderlich ist. Der Antrieb
soll darüber hinaus kostengünstig ausführbar sein und einen guten Wirkungsgrad besitzen.

Erfindungsgemäß besteht der Antrieb aus einem Elektromotor, dessen Achslänge ein Vielfaches kleiner ist als seinem Durchmesser.

Das Verhältnis von Achslänge zu Durchmesser des Antrienbsmotors liegt vorzugsweise zwischen 1:2 und 1:6, beispielsweise beträgt der Außendurchmesser des Antriebsmotors 350 mm und seine Achslänge 100 mm.

Hierdurch wird es möglich, den Antriebsmotor direkt an eine Welle oder Schnecke zugunsten einer verbesserten Wartungs- und Bedienungsfreundlichkeit anzuflanschen, ohne

daß die Baulänge der Arbeitsmaschine hierdurch wesentlich zunimmt. Zugleich verringert sich der Aufwand für die Befestigung und Kraftübertragung. Die Abmessungen des Antriebsmotors erlauben es, auch bei nur geringer Achslänge motoren großer Leistung zu bauen.

Anhand eines Ausführungsbeispiels sollen die Erfindung und ihre Vorteile näher erläutert werden. Hierzu zeigt:

Fig. 1 einen Schnitt durch einen ersten erfindungsgemäßen Antriebsmotor und

Fig. 2 einen Schnitt durch einen lagerschildlosen Antriebsmotor.

Der Antriebsmotor 1 basiert in beiden Beispielen auf einem Außenläufer-Synchronmotor. Der Läufer 2 ist topfförmig gestaltet, wobei sein äußerer Innenrand mit Dauermagneten 3 bestückt und sein Zentrum zu einer Motorwelle 4 ausgebildet ist oder mit einer solchen drehfest verbunden ist. Auf der Motorwelle 4 ist über ein Wellenlager 5 der Ständer 6 abgestützt. Der Ständer 6 trägt umseitig ein Blechpaket 7 das den Dauermagneten 3 des Läufers 2 auf Luftspaltabstand gegenübersteht, und eine Ständerwicklung 8 zur Magnetisierung des Blechpaketes 7.

Nach Fig. 1 ist die Motorwelle 4 abtriebsseitig nochmals im Lagerschild 9 des Motors 1 gelagert. Das Ender der Motorwelle 4 ragt in die Arbeitsmaschine 10 hinein, die beispielsweise ein Extruder ist. Dort sind die Motorwelle 4 und die Extruderschnecke 11 geeignet gekuppelt.

Eine Motorhaube 12 verhindert das Berühren drehender Teile.

Gemäß Fig. 2 wurde für den Antriebsmotor 1 auf ein Lagerschild verzichtet. Hierdurch kann der Antriebsmotor 1 noch



schmaler ausgeführt werden, ohne daß seine Leistung hierdurch geschmälert würde. Durch den direkten Anbau an der Arbeitsmaschine 10 besteht keine Gefahr, mit drehenden Teilen in Berührung zu kommen.

Für eine besonders kurze Ausführung von Arbeitsmaschine 10 und Antriebsmotor 1 in Achsrichtung können ruhende Teile beider auch ineinander gebaut sein. Beispielsweise können Teile der Antriebsmaschine 10 in den Statorraum hineinragen.

Selbstverständlich kann der Antriebsmotor auch als Innenläufermotor ausgebildet sein, ohne die erfinderische Idee zu verlassen und/oder als Asynchronmotor.

Wird eine Extruderschnecke einer Spritzgießmaschine angetrieben, so sind selbstverständlich noch Konstruktionselemente geeignet zwischenzuschalten, die einen Hub der Extruderschnecke zulassen.

Die Arbeitsmaschine selbst ist nicht näher ausgeführt. Hier kann beispielhaft auf die genannten Veröffentlichungen zum Stand der Technik verwiesen werden. Die Antriebsmotoren sind selbstverständlich auch für andere Arbeitsmaschinen einsetzbar, bei denen eine Antriebswelle anzutreiben ist.

299012DE/6(8)

6 -

Bezugszeichen

Antriebsmotor	1
Läufer	. 2
Dauermagnet	3
Motorwelle	4
Wellenlager	5
Ständer	6
Blechpaket	7
Ständerwicklung	8
Lagerschild	9
Arbeitsmaschine	10
Extruderschnecke	11
Matarhauha	12





Ansprüche

- Elektrischer Antriebsmotor für Arbeitsmaschinen, insbesondere Extruder oder Spritzgießmaschinen,
 d a d u r c h g e k e n n z e i c h n e t,
 daß der Antriebsmotor aus einem elektrischen Antriebsmotor
 (1) besteht, der in seiner Achslänge um ein Vielfaches kleiner baut als im Durchmesser.
- 2. Elektrischer Antriebsmotor nach Anspruch 1,
 d a d u r c h g e k e n n z e i c h n e t,
 daß das Verhältnis von Achslänge zu Durchmesser zwischen
 1:2 und 1:6 liegt.
- 3. Elektrischer Antriebsmotor nach Anspruch 1 oder 2, dad urch gekennzeichnet, daß der Antriebsmotor (1) abtriebsseitig an eine Antriebswelle (11) einer Arbeitsmaschine (10) gesteckt ist.
- 4. Elektrischer Antriebsmotor nach einem vorherigen Ansprüche,
 d a d u r c h g e k e n n z e i c h n e t,
 daß der Antriebsmotor (1) ein Außenläufermotor ist.
- 5. Elektrischer Antriebsmotor nach einem der vorherigen Ansprüche,

dadurch gekennzeichnet, daß der Antriebsmotor (1) ein Synchronmotor ist.

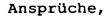
6. Elektrischer Antriebsmotor nach einem der vorigen Ansprüche,

dad urch gekennzeichnet, daß der Läufer (2) und der Ständer (6) topfförmig ausgebildet sind und der Ständer (6) im Läufer (2) gelagert ist.

7. Elektrischer Antriebsmotor nach einem der vorherigen







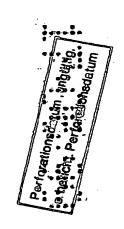
dadurch gekennzeichnet, daß der Antriebsmotor (1) unter Verzicht auf ein Lagerschild mit einer Arbeitsmaschine (10) direkt verbunden ist.

8. Elektrischer Antriebsmotor nach einem der vorherigen Ansprüche,

dadurch gekennzeichnet, daß Teile des Antriebsmotors (1) und der Arbeitsmaschine (10) ineinanderbauen.

9. Elektrischer Antriebsmotor nach Anspruch einem der vorherigen Ansprüche,

dadurch gekennzeichnet, daß der Antriebsmotor (1) von einem Frequenzumrichter geregelt ist.



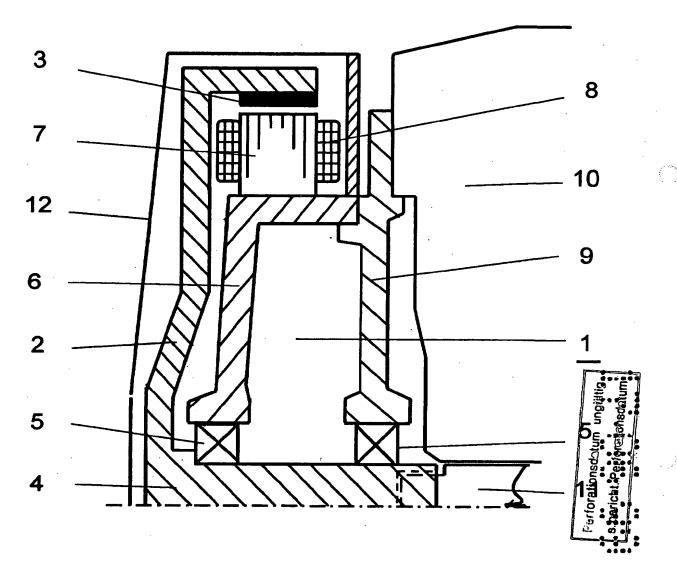


Fig. 1



2/2

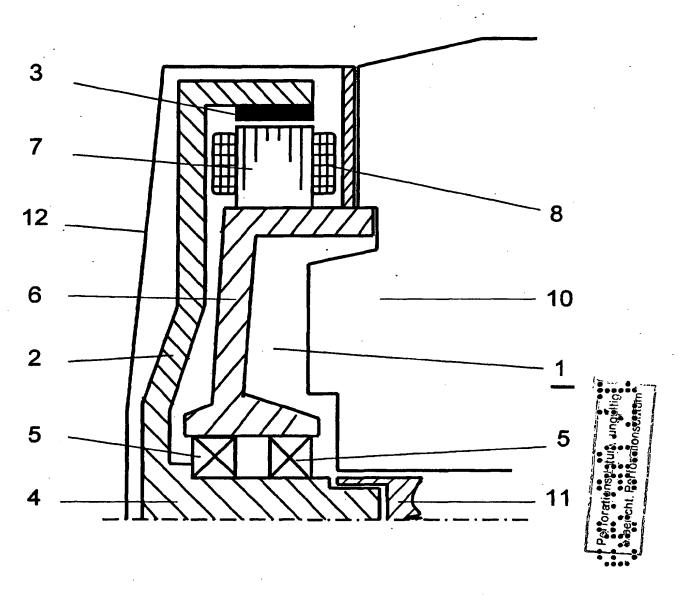


Fig. 2